PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

04-254753

(43)Date of publication of application: 10.09.1992

(51)Int.CI.

G01N 27/83 B66B 5/00

B66B 7/06

(21)Application number: 03-035106

(71)Applicant: HITACHI BUILDING SYST ENG &

SERVICE CO LTD

(22)Date of filing:

06.02.1991

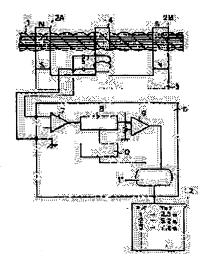
(72)Inventor: OHIRA YOSHIHIRO

(54) MAGNETIC FLAW DETECTOR OF WIRE ROPE

(57) Abstract:

PURPOSE: To obtain a magnetic flaw detector of a wire rope which can detect the position of a damaged part exactly.

CONSTITUTION: A detecting iron core 4 is provided in the middle between magnetic poles 2A and 2B in a pair and they are joined together by a yoke 3. A strand signal being synchronous with the indentation of strands of a wire rope 1 and a damage signal generated by passing of a damaged part of the wire rope 1 are obtained by a detecting coil 5 wound round on the detecting iron core 4. These signals are discriminated by a discriminator circuit 8, the strand signal is inputted to a moving distance computing circuit 10, and a moving distance of the wire rope 1 is computed from a strand pitch and the strand signal and outputted to a display device 12 and the like.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

FΙ

(11)特許出願公開番号

特開平4-254753

(43)公開日 平成4年(1992)9月10日

(51) Int.Cl.5

識別配号 庁内整理番号

ABB CT - ST-B 4 AC (1000) O D 1

技術表示箇所

G01N 27/83

9118-2J

B66B 5/00

D 7814-3F

7/06

Z 6573-3F

審査請求 未請求 請求項の数1(全 4 頁)

(21)出願番号

特願平3-35106

(22)出願日

平成3年(1991)2月6日

(71)出願人 000232955

株式会社日立ビルシステムサービス 東京都千代田区神田錦町1丁目6番地

(72)発明者 大平 義博

東京都千代田区神田錦町1丁目6番地 日

立エレベータサービス株式会社内

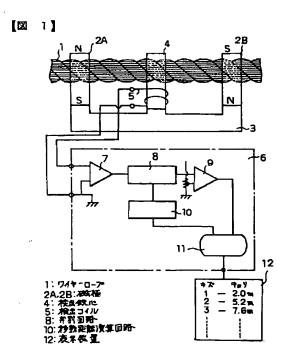
(74)代理人 弁理士 武 顕次郎 (外1名)

(54)【発明の名称】 ワイヤーロープの磁気探傷装置

(57)【要約】

【目的】 損傷部の位置を正確に検出することのできる ワイヤーローブの磁気探傷装置を提供する。

【構成】 1対の磁極2A,2Bの中間に検出鉄心4を設けて継鉄3で連結し、検出鉄心4に巻回した検出コイル5で、ワイヤーローブ1のストランドの凹凸に同期したストランド信号と、ワイヤーローブ1の損傷部の通過による損傷信号を得、これらを弁別回路8で弁別し、ストランド信号を移動距離演算回路10に入力してストランドピッチとストランド信号からワイヤーローブ1の移動距離を演算し、それを表示装置12等で出力する。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 長手方向に移動するワイヤーローブに対 して磁極が対向するようにし、かつ、それぞれ前記磁極 面の極性が互いに異極となるように第1の磁極と第2の 磁極を所定の間隔で配置し、この第1の磁極と第2の磁 極の前記ワイヤーロープとの反対向側を継续で接続する と共に、前記継鉄の中央部に前記ワイヤーロープに対向 するように検出鉄心を形成し、この検出鉄心に検出コイ ルを巻装して成るワイヤーローブの磁気探傷装置におい て、前配検出コイルの出力を前記ワイヤーロープを構成 10 するストランドの凹凸により発生するストランド信号と 前記ワイヤーロープの傷により発生する損傷信号とに弁 別する弁別回路を設け、前記ストランド信号から当該ワ イヤーロープの移動距離を演算する移動距離演算回路 と、前記損傷信号を検出したときに前記移動距離演算回 路の移動距離の値を出力する装置を備えたことを特徴と するワイヤーローブの磁気探傷装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、ワイヤーロープの損傷 20 の有無を検出する磁気探傷装置の改良に関する。

[0002]

【従来の技術】磁気を利用してワイヤーローブの損傷の有無を検査する磁気探傷装置として、カラーペイント等を損傷部に吹き付けて損傷位置を表示する装置を備えたものが特開昭59-154354号公報に掲載されている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら上述した 従来の磁気探傷装置においては、損傷位置表示のために 30 損傷部にカラーペイントを吹き付けようとするが、ワイヤーロープ自体がローブ油で汚損されているためカラーペイントが十分にワイヤーローブに付着しなかつたり、 装置の動作時間送れ等が原因でワイヤーローブの損傷位置を正確に表示することは困難であつた。また、ワイヤーローブに向けて吹き付けたカラーペイントが周囲に飛び散って、他の機器や壁を汚染してしまうこともあった。

【0004】本発明の目的とするところは、損傷部の位置を正確に知ることができるワイヤーローブの磁気探傷 40 装置を提供するにある。

[0005]

【課題を解決するための手段】本発明は上記目的を達成するために、長手方向に走行するワイヤーロープに対して磁極面が対向され、かつ、互いにこの磁極面の極性が異極となるように第1の磁極と第2の磁極を所定の間隔を有して配慮し、この第1の磁極と第2の磁極の上記ワイヤーロープとの反対向側を継续で接続し、上記継续の中央基部に上記ワイヤーロープに対向するように検出鉄心を形成してその周囲に検出コイルを巻装してなるワイ 50

2

ヤーローブの磁気探傷装置において、上記検出コイルの出力を上記ワイヤーローブを構成するストランドの凹凸によつて発生するストランド信号と上記ワイヤーローブ像により発生する損傷信号とに弁別する弁別回路と、上記ストランド信号から上記ワイヤーローブの移動距離を演算する移動距離演算回路と、上記損傷信号を検出したときの上記移動距離演算回路の演算結果を出力する出力装置とを設けたことを特徴とする。

[0006]

【作用】本発明によるワイヤーロープの磁気探傷装置は 上述の如き構成であるため、ワイヤーロープが一定速度 で移動する際には、ワイヤーロープのストランドの凹凸 により検出鉄心とワイヤーローブの間隙が変化し、これ に伴つて検出鉄心内の磁束が変化することから、ワイヤ ーローブの損傷の有無に関わらず検出鉄心に巻装されて いる検出コイルにストランドの凹凸に同期した誘起電 圧、すなわち特定周波数のストランド信号が発生し、ま た検出鉄心をワイヤーローブの損傷部が通過すると検出 コイルにはストランド信号と共に損傷信号が発生する が、これらの信号は弁別回路に入力されてストランド信 号と損傷信号とに弁別され、更に、このストランド信号 は移動距離演算回路に入力されて、ストランドピツチと ストランド信号のサイクルカウント値等からワイヤーロ ープの移動距離が演算されると共に、その演算結果を出 力装置で出力するので、ワイヤーロープの損傷位置を正 確に知ることができる。

[0007]

【実施例】以下本発明の実施例を図面によつて説明する。図1は本発明の一実施例によるワイヤーロープの磁気探傷装置の構成図である。ワイヤーロープ1に対して永久磁石で構成した磁石2A,2B間は、ワイヤーロープ1との反対向側を継鉄3で接続している。また磁石2A,2Bの中間位置においてワイヤーロープ1に対向して設置した検出鉄心4はワイヤーロープ1との反対向側を継鉄3と接続している。これら各磁極2A,2Bおよび検出鉄心4はワイヤーロープ1との対向面積を大きくするためにU字状溝としてある。

【0008】一方、検出鉄心4には検出コイル5が巻装されており、その出力は信号処理装置6に入力されている。この信号処理6は、入力信号を増幅する増幅器7と、増幅器7からの信号をワイヤーロープ1のストランド信号と損傷信号とに弁別してそれぞれ出力する弁別回路8と、弁別された損傷信号の被高値によって信号を出力するコンパレータ9と、ストランド信号からワイヤーロープの移動距離を演算する移動距離演算回路10と、移動距離演算回路10の出力とコンパレータ9の出力とが同期した場合に移動距離値を出力する出力回路11とから構成されており、上述した信号処理装置6にはその出力を表示する表示装置12が接続されている。

【0009】次に本装置の動作を図2に示す磁気回路図

を用いて説明する。今、ワイヤーロープ1を図2の矢印 F方向に一定速度で移動させると、このとき磁極2A… …ワイヤーロープ1……磁極2B……継鉄3……磁極2 Αで成る磁路には磁束φθが流れ、さらに、磁極2Α… …ワイヤーロープ1……検出鉄心4……継鉄3……磁極 2 Aで成る磁路には磁束φωが、また、磁極 2 B ……維 鉄3……検出鉄心4……ワイヤーロープ1……磁極2B で成る磁束には磁束φs がそれぞれ流れる。ここで、ワ イヤーロープ1が無傷である場合には前述の磁束 の。と 磁束φ: は互いに方向が逆で大きさが同じであるために 10 打ち消しあって平衡状態となっており、検出鉄心4に流 れる磁束は見かけ上ゼロである。一方、検出鉄心4とワ イヤーロープ1との間隙δはワイヤーロープ1を構成す るストランドの凹凸により周期的に変化するため、検出 鉄心4にはこの周期に応じて多少の磁束変化が生じる。 その結果、ワイヤーロープ1が一定速度で移動している 間は常に検出コイル5にストランドの凹凸周期に応じた 特定周波数の交流電圧が誘導され、この交流電圧をスト ランド信号と呼ぶ。

【0010】次に、このような状態で、ワイヤーロープ 201の損傷部1Pが移動して磁極2Aの位置、すなわち口点に来ると、この損傷部1Pの漏洩磁束のために磁束φ が減少する。しかしながら、磁束φs は損傷部1Pの影響を受けないので、検出鉄心4には上記磁束φs と磁束φs の差分だけ磁束が流れる。そして、損傷部1Pが 更に移動して検出鉄心4を通過する状態になると、上述の場合とは逆に磁束φs が損傷部1Pの漏洩磁束により減少するので、検出鉄心4内には上述の場合と大きさが同じで方向が反転した磁束が流れる。そして、この磁束は損傷部1Pが磁極2Bを通過するまで持続して、その 30後は当初の平衡状態に戻る。このように検出鉄心4の磁束が変化するので、検出コイル5には磁束変化に対応した電圧が発生し、この電圧を損傷信号と呼ぶ。

【0011】以上説明したように検出鉄心4にはワイヤーロープ1のストランドによる磁束変化と損傷部1Pによる磁束変化の合計の磁束が生ずることとなり、これは図2の(a)に示す磁束変化となる。また、これにともなって検出コイル5には、同図(b)のようにストランド信号と損傷信号との合計の信号が発生して図1に示す信号処理装置6に入力される。信号処理装置6内では上40述の電圧信号は同図増幅器7で増幅され、弁別回路8に入力される。この弁別回路8は、特定周波数の信号を弁別するように回路を構成してあり、例えば本実施例ではストランド信号を弁別できるように設定してある。従って、図2の(b)の入力信号は同図(c)のストランド信号と同図(d)の損傷信号とに弁別されてそれぞれ出力される。次に、損傷信号は予め設定された波高値を越える信号のみ出力するコンパレータ9に入力され、損傷

部1 Pが磁極2A、2 Bを通過する際に発生する信号を カットされて図2の(e)に示す真の損傷信号のみが出 力される。さらにこの損傷信号は出力回路11に入力さ れ、一方、弁別回路8によって弁別されたストランド信 号は移動距離演算回路10に入力される。移動距離演算 回路10は、ストランド信号のサイクル数の積算値とワ イヤーロープ 1 のストランドの凹凸のピッチとからワイ ヤーロープ1の移動距離を演算するように内部が構成さ れており、探傷開始時からのワイヤーロープ1の移動距 離を出力回路11に出力する。出力回路11では、この ワイヤーロープ1の移動距離と上述の損傷信号とを受け て、損傷信号の入力と同期したワイヤーロープ移動距離 を表示装置12に出力する。表示装置12は、入力され た順にワイヤーロープ1の移動距離、すなわち損傷発生 部の位置を表示する。従って、作業者は容易に、且つ正 確にワイヤーロープ1の損傷の発生とその位置を知るこ とができる。

【0012】尚、本実施例では検出鉄心4および検出コイル5を一組の構成としたが、信号ノイズ低減のために上記部分を二組の構成とした磁気探傷装置においても、一方の検出コイルからストランド信号を取り出すことで、上述の場合と同様の効果がある。またワイヤーロープ1の移動距離を表示装置12で出力するようにしたが、その他の装置で出力しても良い。

[0013]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、ワイヤーロープのストランド信号と損傷信号とを弁別して、ストランド信号からワイヤーロープの移動距離を演算するとともに、損傷信号が発生したときに移動距離を出力することにより、正確に且つ容易にワイヤーロープの損傷位置を知ることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例によるワイヤーローブの磁気 探傷装置の構成図である。

【図2】図1の要部を併記した各部の信号波形図である。

【符号の説明】

- 1 ワイヤーローブ
- 2 A 磁極
- 0 2 B 磁板
 - 3 継鉄
 - 4 検出鉄心
 - 5 検出コイル
 - 6 信号処理装置
 - 8 弁別回路
 - 10 移動距離演算回路
 - 11 出力回路
 - 12 表示装置

【図1】

【図2】

